

مفاهيم الرياضيات البحتة الجبر والهندسة التحليلية الفراغية الصف الثالث الثانوى

أولاً : الجبر

الوحدة الاولى : التباديل و التوافيق ونظرية ذات الحدين

$$(1) \quad {}^n C_r = {}^n C_{n-r} \quad (1 - n) (2 - n) \dots (n - r + 1) \quad \text{لكل } r \geq 0, r \leq n, n \in \mathbb{N}$$

$$(2) \quad {}^n C_r = \frac{{}^n C_{r-1} \cdot n}{r} \quad (3) \quad 1 = \frac{1}{1} = \frac{1}{1}$$

$$(4) \quad {}^n C_r = \frac{{}^n C_{r-1} \cdot n}{r} \quad (5) \quad 1 = {}^n C_0 = {}^n C_n$$

$$(6) \quad {}^n C_r = {}^n C_{n-r} \quad (7) \quad \text{إذا كان } {}^n C_r = {}^n C_{n-r} \text{ فإن } r = n - r, \text{ أ، } r = \frac{n}{2}$$

$$(8) \quad \frac{1 + n - r}{r} = \frac{{}^n C_r}{{}^{n-r} C_r} \quad (9) \quad {}^{1+n} C_r = {}^n C_r + {}^n C_{r-1}$$

$$(10) \quad (1 + n) = {}^n C_0 + {}^n C_1 + {}^n C_2 + \dots + {}^n C_n$$

$$(11) \quad (1 - n) = {}^n C_0 - {}^n C_1 + {}^n C_2 - \dots + (-1)^n {}^n C_n$$

$$(12) \quad (1 + n) = {}^n C_0 + {}^n C_1 + \dots + {}^n C_n \quad (13) \quad (1 \pm n) = {}^n C_0 \pm {}^n C_1 + {}^n C_2 \pm \dots + (-1)^n {}^n C_n$$

$$(14) \quad \text{الحد العام في مفكوك } (1 + n) \text{ هو } {}^n C_r = \frac{n!}{r!(n-r)!}$$

$$(15) \quad \text{الحد الأوسط في مفكوك } (1 + n) \text{ هو } {}^n C_{\frac{n}{2}} = \frac{n!}{(\frac{n}{2})! (\frac{n}{2})!}$$

$$\bullet \text{ إذا كانت } n \text{ فردية يوجد حدان أوسطان رتبتهما : } \frac{1+n}{2}, \frac{3+n}{2}$$

$$\bullet \text{ إذا كانت } n \text{ زوجية يوجد حد أوسط وحيد رتبته : } \frac{2+n}{2}$$

$$(١٥) \text{ النسبة بين حدين متتاليين من مفكوك ذات الحدين (س + ١) } = \frac{ع}{ع} = \frac{ع}{ع} = \frac{١ + س - ن}{س} \times \frac{١}{س}$$

$$(١٦) \text{ النسبة بين معاملي حدين متتاليين من مفكوك ذات الحدين (س + ١) } =$$

$$= \frac{\text{معامل الثاني}}{\text{معامل الاول}} \times \frac{١ + س - ن}{س}$$

الوحدة الثانية : الأعداد المركبة

العدد المركب : لكل س ، ص $\ni ع$ فإن العدد $ع = س + ص ت$ يسمى عدداً مركباً الجزء الحقيقي له هو

س ، و الجزء التخيلي له هو ص حيث $ت = ١ - ١$

مرافق العدد المركب : إذا كان $ع = س + ص ت$ عدداً مركباً فإن مرافقه هو $\overline{ع} = س - ص ت$

و يكون $ع + \overline{ع} =$ عدداً حقيقياً ، $ع - \overline{ع} =$ عدداً حقيقياً

خواص المرافق : (١) $\overline{\overline{ع}} = ع$ ، $\overline{١} = ١$ ، $\overline{٢} = ٢$

$$(٢) \overline{(ع + د)} = \overline{ع} + \overline{د}$$

$$(٣) \overline{\left(\frac{ع}{د}\right)} = \left(\frac{\overline{ع}}{\overline{د}}\right)$$

التمثيل الهندسى للعدد المركب : العدد المركب $ع = س + ص ت$ تمثله النقطة (س ، ص) في المستوي

الأحداثى لأرجاند

المقياس و السعة للعدد المركب : إذا كانت النقطة (س ، ص) تمثل العدد المركب ع على مستوي أرجاند

$$\text{فإن } |ع| = \sqrt{س^2 + ص^2} ، \text{ سعة } ع \text{ تتعين من العلاقتين } \frac{س}{|ع|} = \cos \theta ، \frac{ص}{|ع|} = \sin \theta$$

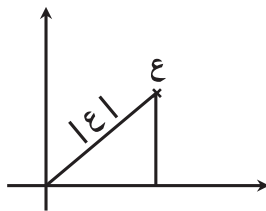
خواص المقياس و السعة للعدد المركب :

$$(١) |ع| = |\overline{ع}| \quad (٢) \overline{ع} = ع$$

$$(٣) |ع + د| \leq |ع| + |د|$$

$$(٤) \left|\frac{ع}{د}\right| = \frac{|ع|}{|د|}$$

$$(٥) |ع + د| \geq |ع| - |د|$$



(٦) سعة العدد المركب يمكن أن تأخذ عدداً غير منته من القيم التي تختلف كل منها عن الأخرى بعدد صحيح من

مضاعفات ٢π

(٧) السعة التي تنتمي للفترة $[\pi - , \pi]$ تسمى السعة الأساسية للعدد المركب

(٨) $\text{سعة} = \overline{\text{ع}} - \text{سعة ع}$

(٩) $\text{سعة} - (\varepsilon - \pi) = \text{سعة} + \varepsilon$

الصورة المثبتة للعدد المركب : $E = L(\cos \theta + j \sin \theta)$ حيث $E = |L|$ ، θ السعة الأساسية

ضرب و قسمة الاعداد المركبة بالصورة المثلثية :

إذا كان : $\mathcal{L}_1 = (\text{جنا } \theta_1 + \text{تجا } \theta_1)$ ، $\mathcal{L}_2 = (\text{جنا } \theta_2 + \text{تجا } \theta_2)$

فإن : ع ,ع = ل ,ل + (جتا (θ + θ) + ت جا (θ + θ))

$$\left((\text{جأ} - \text{جأ}) + (\text{جأ} - \text{جأ}) \right) \frac{1}{2} = \frac{1}{2} ,$$

الصورة الاسية للعدد المركب : (صورة أويلر) إذا كان n عددا مركبا مقياسه 1، وسعته الأساسية θ فإن :

ع = ل ه θ حيث θ بالتقدير الدائري

$$\text{هـ}^{\theta} = \text{جتا} \theta + \text{تجا} \theta \quad , \quad \text{هـ}^{-\theta} = \text{جتا} \theta - \text{تجا} \theta = \text{جتا} (\theta -) + \text{تجا} (\theta -)$$

نظرية ديموافر : إذا كان n عدداً صحيحاً فإن :

$$(1) \quad (\text{جتا} \theta + \text{تجا} \theta) = \sin \theta$$

(٢) إذا كان له عددا موجبا فإن (جتا θ + ت جا θ) = $\frac{1}{\theta}$ (جتا $\frac{\pi}{2} + \theta$ + ت جا $\frac{\pi}{2} + \theta$)

أي أن مقدار $(\text{جتا } \theta + \text{تجا } \theta)$ يأخذ قيما متعددة تبعا لقيم r و يكون عدد هذه القيم المختلفة يساوي $\frac{1}{\theta}$

من القيم التي نحصل عليها بوضع $r = \dots, -2, -1, 0, 1, 2, \dots$ التي تجعل السعة $\frac{\pi r^2 + \theta}{L_k}$

محصورة بين $\pi -$ ، π

الجذور التكعيبية للواحد الصحيح : إذا كان $\epsilon^3 = 1$ فإن $\epsilon \in \left\{ 1, -\frac{1}{\epsilon} - \frac{\sqrt{3}}{2}\epsilon, -\frac{1}{\epsilon} + \frac{\sqrt{3}}{2}\epsilon \right\}$

و يرمز لهذه الجذور بالرموز ω ، ω ، ω ²

$$C \frac{\sqrt{3}}{2} \mp \frac{1}{2} = \omega \quad , \quad C \frac{\sqrt{3}}{2} \pm \frac{1}{2} = \omega \quad \text{حيث}$$

خواص الجذور التكعيبية للواحد الصحيح :

$$\sqrt[3]{t} \pm \omega = \omega - {}^1\omega \quad (3) \quad \text{صفر} = {}^1\omega + \omega + 1 \quad (2) \quad 1 = {}^1\omega \quad (1)$$

الجزور النونية للواحد الصحيح : إذا كان $\epsilon = 1$

فإن $\epsilon = (\text{جتا } \epsilon + \epsilon \text{ ت جا } \epsilon) = \frac{1}{\epsilon}$ جتا $\frac{\pi^2}{\epsilon} + \epsilon \text{ ت جا } \frac{\pi^2}{\epsilon}$ حيث $\epsilon \in \mathbb{N}$ ، $\frac{\pi^2}{\epsilon} \in [\pi, \pi - \pi]$

و تمثل الجزور النونية للواحد الصحيح على المستوي أرجاند برؤوس مضلع عدد رؤوسه ϵ ، و تقع على دائرة

مركزها نقطة الأصل و طول نصف قطرها 1

الوحدة الثالثة : المحددات و المصفوفات

المحدد : المحدد من الرتبة ϵ يتكون من ϵ من الصفوف ، ϵ من الأعمدة و ينشأ من حذف $(\epsilon - 1)$ من المتغيرات في ϵ من المعادلات الخطية .

خواص المحددات :

- لا تتغير قيمة المحدد إذا تبديل الصفوف بالأعمدة و الأعمدة بالصفوف بنفس ترتيبها
- قيمة المحدد لا تتغير بفك عن طريق عناصر أي صف (عمود)
- إذا وجد عامل مشترك في جميع عناصر صف (عمود) في محدد فإن هذا العامل يمكن أخذه خارج المحدد
- قيمة المحدد تساوي صفر في الحالات الآتية :
- إذا كانت جميع عناصر أي صف أو (أي عمود) في محدد تساوي صفر فإن قيمة المحدد = صفر
- إذا تساوت العناصر المتناظرة في أي صفين (أو عمودين) في محدد فإن قيمة المحدد = صفر
- إذا بدلنا موضعي صفين (عمودين) فإن قيمة المحدد الناتج = $-1 \times$ قيمة المحدد الأصلي
- إذا كتبت جميع عناصر أي صف (عمود) كمجموع عنصرين فإنه يمكن كتابة المحدد الأصلي على صورة مجموع محددين
- إذا أضفنا لعناصر أي صف (عمود) العناصر المتناظرة لها من صف (عمود) آخر مضروبة في عدد مثل m فإن قيمة المحدد لا تتغير
- قيمة المحدد على الصورة المثلثة تساوي حاصل ضرب عناصر القطر الرئيسي
- في أي محدد إذا ضربنا عناصر أي صف (عمود) في العوامل المرافقة للعناصر المتناظرة في أي صف (عمود) آخر ثم جمعنا نواتج الضرب فإن الناتج يكون مساوياً صفراً

لإيجاد معكوس المصفوفة المربعة : من النظم 3×3 باستخدام مصفوفة العوامل المرافقة نتبع الخطوات التالية :

- نوجد محدد المصفوفة A مع ملاحظة أن $|A| \neq 0$ صفر
- نكون مصفوفة العوامل المرافقة لكل عنصر من عناصر المصفوفة A
- نوجد المصفوفة الملحقة A^{-1} لمصفوفة العوامل المرافقة
- نوجد المعكوس الضربي للمصفوفة A من العلاقة : $A^{-1} = \frac{1}{|A|} A^{-1}$

حل أنظمة المعادلات الخطية :

باعتبار أن A هي مصفوفة المعاملات ، S هي مصفوفة المتغيرات

ب هي مصفوفة الثوابت . فإن :

- المعادلة المصفوفية تكتب بالصورة : $A \cdot S = B$
- وحل هذه المعادلة هو : $S = A^{-1} \cdot B$

مرتبة المصفوفة :

مرتبة المصفوفة غير الصفريية هي أعلى درجة لمحدد أو محدد أصغر للمصفوفة قيمته لا تساوي الصفر ، فإذا كانت المصفوفة $\neq 0$ غير الصفريية على النظم $m \times n$ فإن مرتبة المصفوفة (\neq) نرسم لها بالرمز $r(\neq)$ حيث :

$$r(\neq) \geq 1 \quad (n, m)$$

المصفوفة الموسعة : هي مصفوفة ممتدة للنظام الخطي و يرمز لها بالرمز \neq^* حيث :

$$\neq^* = (\neq | b) \text{ و هي على النظم } m \times (n + 1)$$

المعادلات غير المتجانسة :

تسمى مجموعة المعادلات التي على صورة معادلة المصفوفة : $\neq s = b$ غير متجانسة حيث $b \neq 0$

• يكون للمجموعة المكونة من n معادلة غير متجانسة في n مجهول حل وحيد إذا كانت

$$r(\neq) = r(\neq^*) = n \quad (\text{عدد المجاهيل}) \quad \text{حيث } |\neq| \neq 0$$

• يكون لمجموعة المعادلات عدد غير محدود من الحلول " عدد لا نهائي "

$$\text{إذا كان } r(\neq) = r(\neq^*) = k \quad \text{حيث } k < n$$

• ولا يكون لها حل على الإطلاق إذا كان $r(\neq) \neq r(\neq^*)$

المعادلات المتجانسة :

تسمى مجموعة المعادلات التي على الصورة : $\neq s = 0$ بالمعادلات المتجانسة فإذا كان :

$$r(\neq) = r(\neq^*) = n \quad (\text{عدد المجاهيل}) \quad \text{يكون للنظام حل وحيد هو الحل الصفري (و يسمى بالحل البديهي$$

لكونه شديد الوضوح)

$$r(\neq) < n \quad (\text{حيث } n \text{ عدد المجاهيل}) , \quad |\neq| = 0 \quad \text{صفر فإنه يوجد حل للمجموعة عدد لا نهائي من الحلول بخلاف$$

الحل الصفري

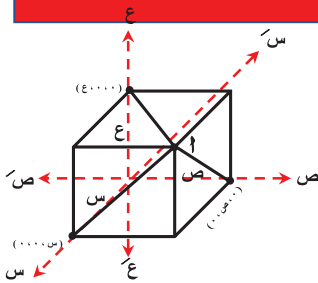
ثانيا : الهندسة الفراغية

الوحدة الاولى : الهندسة و القياس في ثلاثة أبعاد

النظام الاحداثي المتعامد في ثلاثة أبعاد :

تتعين إحداثيات النقطة \neq في الفراغ بمعرفة مسقطها على كل

محور من محاور الإحداثيات



قاعدة اليد اليمنى :

و فيها تشير الأصابع المنحنية من الاتجاه الموجب لمحور s إلى الاتجاه الموجب

لمحور v و يشير اتجاه الإبهام إلى الاتجاه الموجب لمحور e



مستويات الاحداثيات :

• المستوي $s-v$ و معادلته $e = 0$ صفر

• المستوي $s-e$ و معادلته $v = 0$ صفر

• المستوي $v-e$ و معادلته $s = 0$ صفر

البعد بين نقطتين في الفراغ :

إذا كانت $A(1, 1, 1)$ ، $B(2, 2, 2)$

نقطتين في الفراغ فإن طول القطعة المستقيمة \overline{AB} يعطى بالعلاقة :

$$|AB| = \sqrt{(2-1)^2 + (2-1)^2 + (2-1)^2} = \sqrt{3}$$

إحداثيات نقطة منتصف قطعة مستقيمة :

إذا كانت $A(1, 1, 1)$ ، $B(2, 2, 2)$

نقطتين في الفراغ ، ج نقطة منتصف \overline{AB} فإن إحداثيات النقطة ج هي :

$$ج \left(\frac{1+2}{2}, \frac{1+2}{2}, \frac{1+2}{2} \right) = ج \left(\frac{3}{2}, \frac{3}{2}, \frac{3}{2} \right)$$

معادلة الكرة في الفراغ :

• معادلة الكرة التي مركزها $(ل، ك، ن)$ ، وطول نصف قطرها $نوه$ تكون :

$$(س-ل)^2 + (ص-ك)^2 + (ع-ن)^2 = نوه^2$$

• معادلة الكرة التي مركزها نقطة الأصل ، وطول نصف قطرها $نوه$ تكون : $س^2 + ص^2 + ع^2 = نوه^2$

• معادلة الكرة : $س^2 + ص^2 + ع^2 + 2ل س + 2ك ص + 2ن ع + و = 0$

حيث مركزها $(-ل، -ك، -ن)$ ، وطول نصف قطرها $(نوه) = \sqrt{ل^2 + ك^2 + ن^2 - و}$

حيث $ل^2 + ك^2 + ن^2 > و$

متجه الموضع في الفراغ :

إذا كانت $A(1, 1, 1)$ ، $B(2, 2, 2)$ نقطة في الفراغ فإن متجه الموضع

للنقطة A بالنسبة لنقطة الأصل يكون $\vec{OA} = (1, 1, 1)$

• \vec{OA} تسمى مركبة المتجه \vec{OA} في اتجاه محور س

• \vec{OB} تسمى مركبة المتجه \vec{OB} في اتجاه محور ص

• \vec{OC} تسمى مركبة المتجه \vec{OC} في اتجاه محور ع

معييار المتجه :

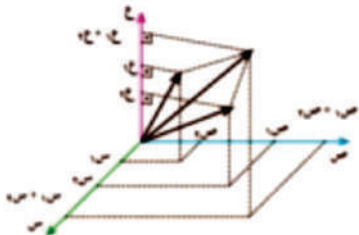
$$|\vec{OA}| = \sqrt{1^2 + 1^2 + 1^2} = \sqrt{3} \quad \text{فإن } \vec{OA} = (1, 1, 1)$$

جمع وطرح المتجهات في الفراغ :

إذا كان $\vec{OA} = (1, 1, 1)$ ، $\vec{OB} = (2, 2, 2)$ فإن :

$$\vec{OA} + \vec{OB} = (1+2, 1+2, 1+2) = (3, 3, 3)$$

$$\vec{OA} - \vec{OB} = (1-2, 1-2, 1-2) = (-1, -1, -1)$$



خواص عملية الجمع :

(١) $\vec{a} + \vec{b} \equiv \vec{b} + \vec{a}$ خاصية الانغلاق (٢) $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$ خاصية الابدال

(٣) $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$ خاصية التجميع

(٤) $\vec{0} + \vec{a} = \vec{a} + \vec{0} = \vec{a}$ العنصر المحايد الجمعي

(٥) $\vec{a} + (-\vec{a}) = (-\vec{a}) + \vec{a} = \vec{0}$ المعكوس الجمعي

ضرب المتجه في عدد حقيقي :

إذا كان $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$ ، $\vec{a} \equiv \vec{a}$ فإن $\vec{a} = (ka_1, ka_2, ka_3)$ (ك ا س ، ك ا س ، ك ا ع)

تساوى المتجهات فى الفراغ :

إذا كان $(a_1, a_2, a_3) = (b_1, b_2, b_3)$ (ب س ، ب ص ، ب ع)

فإن : $a_1 = b_1$ ، $a_2 = b_2$ ، $a_3 = b_3$ ، $a_4 = b_4$

متجه الوحدة :

هو متجه معياره يساوى وحدة الأطوال

متجهات الوحدة الاساسية :

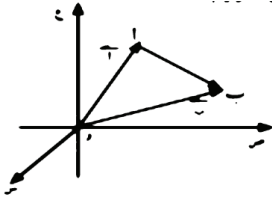
• $\vec{e}_1 = (1, 0, 0)$ متجه وحدة فى الاتجاه الموجب لمحور س

• $\vec{e}_2 = (0, 1, 0)$ متجه وحدة فى الاتجاه الموجب لمحور ص

• $\vec{e}_3 = (0, 0, 1)$ متجه وحدة فى الاتجاه الموجب لمحور ع

التعبير عن متجه بدلالة متجهات الوحدة الاساسية :

إذا كان $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$ فإنه يمكن كتابة المتجه \vec{a} على الصورة : $\vec{a} = a_1\vec{e}_1 + a_2\vec{e}_2 + a_3\vec{e}_3$



التعبير عن قطعة مستقيمة فى الفراغ بدلالة إحداثيات طرفيها :

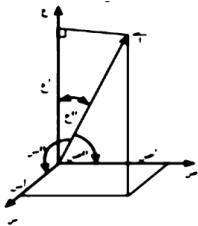
إذا كان \vec{a} ، \vec{b} نقطتين فى الفراغ متجه موضعهما \vec{a} ، \vec{b}

على الترتيب فإن $\vec{a} - \vec{b} = \vec{b} - \vec{a}$

متجه الوحدة فى اتجاه معلوم :

إذا كان $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$ فإن متجه \vec{u} يسمى متجه وحدة فى اتجاه \vec{a} ويعطى بالعلاقة :

$$\vec{u} = \frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|}$$



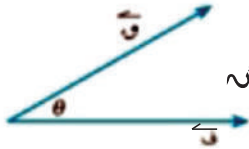
زوايا الاتجاه و جيوب تمام الاتجاه المتجه فى الفراغ :

إذا كانت $(\theta_s, \theta_v, \theta_e)$ قياسات الزوايا التي يصنعها المتجه $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$

مع الاتجاهات الموجبة لمحاور س ، ص ، ع على الترتيب فإن :

المركبة الاتجاهية للمتجه \vec{a} فى اتجاه \vec{b} :

$$\vec{b} \left(\frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{b}\|^2} \right) =$$



الشغل المبذول من قوة \vec{Q} لإحداث إزاحة \vec{F} :

إذا أثرت قوة \vec{Q} على جسم ما فحركته إزاحة \vec{F} فإننا نقول أن القوة \vec{Q} قد بذلت شغلا $\vec{Q} \cdot \vec{F}$

$$\text{الشغل} = \vec{Q} \cdot \vec{F}$$

$$= \|\vec{Q}\| \|\vec{F}\| \cos \theta$$

- إذا كانت القوة \vec{Q} فى نفس اتجاه الإزاحة \vec{F} ($\theta = 0^\circ$) $\|\vec{Q}\| \|\vec{F}\| = \|\vec{Q}\| \|\vec{F}\|$ ش =
- إذا كانت القوة \vec{Q} فى عكس اتجاه الإزاحة \vec{F} ($\theta = 180^\circ$) $\|\vec{Q}\| \|\vec{F}\| = -\|\vec{Q}\| \|\vec{F}\|$ ش = -
- إذا كانت القوة \vec{Q} عمودية على اتجاه الإزاحة \vec{F} ($\theta = 90^\circ$) $\|\vec{Q}\| \|\vec{F}\| \cos 90^\circ = 0$ ش = صفر

الضرب الاتجاهى لمتجهين:

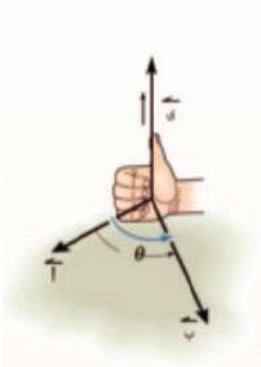
إذا كان \vec{a} ، \vec{b} متجهين فى E^3 ، قياس الزاوية بينهما يساوي θ

فإن $\vec{a} \times \vec{b} = \|\vec{a}\| \|\vec{b}\| \sin \theta \vec{c}$ حيث \vec{c} متجه وحدة عمودي

على مستوى \vec{a} ، \vec{b} ، ويتحدد اتجاه متجه الوحدة \vec{c} (لأعلى أم لأسفل)

طبقا لقاعدة اليد اليمنى حيث يشير الأصابع المنحنية لليد اليمنى إلى اتجاه

الدوران من \vec{a} إلى المتجه \vec{b} فيشير الإبهام إلى المتجه \vec{c}



خواص الضرب الاتجاهى لمتجهين :

$$(1) \vec{a} \times \vec{b} = -\vec{b} \times \vec{a}$$

$$(2) \vec{a} \times \vec{a} = \vec{0}$$

$$(3) \vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) = (\vec{a} \times \vec{b}) + (\vec{a} \times \vec{c}) \quad \text{خاصية التوزيع}$$

$$(4) \text{ إذا كان } \vec{a} \times \vec{b} = \vec{c} \text{ فإما } \vec{a} \parallel \vec{b} \text{ أو أحد المتجهين أو كليهما يساوي } \vec{0}$$

$$(5) \vec{a} \times \vec{b} = \vec{c} \text{ ، } \vec{b} \times \vec{c} = \vec{a} \text{ ، } \vec{c} \times \vec{a} = \vec{b} \text{ ، } \vec{a} \times \vec{a} = \vec{0} \text{ ، } \vec{b} \times \vec{b} = \vec{0} \text{ ، } \vec{c} \times \vec{c} = \vec{0}$$

الضرب الاتجاهى لمتجهين فى نظام إحداثى متعامد :

إذا كان $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$ ، $\vec{b} = (b_x, b_y, b_z)$

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix}$$

حالة خاصة : الضرب الاتجاهى فى مستوى الإحداثيات س ص :

إذا كان $\vec{a} = (a_x, a_y, 0)$ ، $\vec{b} = (b_x, b_y, 0)$

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ a_x & a_y & 0 \\ b_x & b_y & 0 \end{vmatrix} = (0, 0, a_x b_y - a_y b_x) = (0, 0, \vec{a} \cdot \vec{b})$$

متجه الوحدة العمودى على مستوى المتجهين \vec{a} ، \vec{b} :

$$\vec{u} = \frac{\vec{a} \times \vec{b}}{\|\vec{a} \times \vec{b}\|}$$

توازي متجهين :

المتجهان $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$ ، $\vec{b} = (b_x, b_y, b_z)$ يكونان متوازيين إذا تحقق أحد الشروط الآتية :

$$(1) \vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$$

$$(2) \frac{a_x}{b_x} = \frac{a_y}{b_y} = \frac{a_z}{b_z}$$

$$(3) \vec{a} = k \vec{b} \text{ إذا كانت } k < 0 \text{ ، فإن المتجهين } \vec{a} \text{ ، } \vec{b} \text{ متوازيان وفي نفس الاتجاه}$$

$$\text{، إذا كانت } k > 0 \text{ ، فإن المتجهين } \vec{a} \text{ ، } \vec{b} \text{ متوازيان وفي عكس الاتجاه}$$

المعنى الهندسى للضرب الاتجاهى :

$$\|\vec{a} \times \vec{b}\| = \text{مساحة متوازي الاضلاع الذي فيه } \vec{a} \text{ ، } \vec{b} \text{ ضلعان متجاوران}$$

$$= \text{ضعف مساحة المثلث الذي فيه } \vec{a} \text{ ، } \vec{b} \text{ ضلعان متجاوران}$$

الضرب الثلاثى القياسى :

$$\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c}) = \begin{vmatrix} a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \\ c_x & c_y & c_z \end{vmatrix}$$

المعنى الهندسى للضرب الثلاثى القياسى :

حجم متوازي السطوح الذي فيه \vec{a} ، \vec{b} ، \vec{c} ثلاثة متجهات تمثل أحرف غير متوازية

يساوي القيمة المطلقة للمقدار : $|\vec{a} \cdot \vec{b} \times \vec{c}|$

الوحدة الثانية : الخطوط المستقيمة و المستويات في الفراغ

متجه الاتجاه :

- إذا كانت $ل، م، ن$ هي جيوب تمام الاتجاه لمستقيم فإن المتجه $\vec{ه} = \vec{ك} (ل، م، ن)$ يمثل متجه اتجاه للمستقيم ويرمز له بالرمز $\vec{ه} = (ل، م، ن)$ وتسمى الأعداد $ل، م، ن$ بنسب الاتجاه للمستقيم
- متجه الاتجاه للمستقيم يأخذ عدة صور متكافئة فمثلا :
 $\vec{ه} = (ل، م، ن) = ٢(ل، م، ن) = ٣(ل، م، ن) = ٤(ل، م، ن) = \dots$

معادلة الخط المستقيم :

- معادلة الخط المستقيم المار بالنقطة $(س١، ص١، ع١)$ و المتجه $\vec{ه} = (ل، م، ن)$ متجه اتجاه له هي الصورة المتجهة : $\vec{ر} = (س١، ص١، ع١) + ك(ل، م، ن)$
- المعادلات البارمترية : $س = س١ + ك ل، ص = ص١ + ك م، ع = ع١ + ك ن$

• المعادلة الاحداثية : $\frac{س - س١}{ل} = \frac{ص - ص١}{م} = \frac{ع - ع١}{ن}$

الزاوية بين مستقيمين :

إذا كان $\vec{ه١}$ ، $\vec{ه٢}$ متجهي اتجاه مستقيمين فإن قياس الزاوية الصغرى بين المستقيمين يعطي بالعلاقة :

$$\cos \theta = \frac{|\vec{ه١} \cdot \vec{ه٢}|}{\|\vec{ه١}\| \|\vec{ه٢}\|}$$

و إذا كان $(ل١، م١، ن١)$ ، $(ل٢، م٢، ن٢)$ هي جيوب تمام الاتجاه للمستقيمين فإن :

$$\cos \theta = |ل١ ل٢ + م١ م٢ + ن١ ن٢|$$

شرط توازي و شرط تعامد مستقيمين :

إذا كان $\vec{ه١} = (ل١، م١، ن١)$ ، $\vec{ه٢} = (ل٢، م٢، ن٢)$ متجهي اتجاه مستقيمين فإن :

- المستقيمين متوازيان إذا كان :

$$\vec{ه١} = ك \vec{ه٢} \quad \text{أ،} \quad \vec{ه١} \times \vec{ه٢} = \vec{و} \quad \text{أ،} \quad \frac{ل١}{ل٢} = \frac{م١}{م٢} = \frac{ن١}{ن٢}$$

- المستقيمين متعامدان إذا كان :

$$ل١ ل٢ + م١ م٢ + ن١ ن٢ = ٠$$

معادلة المستوى :

معادلة المستوى المار بالنقطة $(س١، ص١، ع١)$ و المتجه $\vec{ه} = (ل، م، ن)$ عموديا على المستوي هي :

- الصورة المتجهة : $\vec{ه} \cdot \vec{ر} = \vec{ه} \cdot (س١، ص١، ع١)$
- الصورة القياسية : $ل(س - س١) + م(ص - ص١) + ن(ع - ع١) = ٠$
- الصورة العامة : $ل س + م ص + ن ع + و = ٠$ ، حيث $و = -ل س١ - م ص١ - ن ع١$

الزاوية بين مستويين :

إذا كان \vec{n} = (a_1 ، b_1 ، c_1) ، \vec{m} = (a_2 ، b_2 ، c_2) متجهي العمودين على المستويين فإن قياس الزاوية بين المستويين تعطي بالعلاقة :

$$\cos \theta = \frac{|\vec{n} \cdot \vec{m}|}{\|\vec{n}\| \|\vec{m}\|} \quad \text{حيث } 90^\circ \geq \theta \geq 0^\circ$$

المستويان المتوازيان و المستويان المتعامدان :

إذا كان \vec{n} ، \vec{m} هما المتجهان العموديان على المستويين فإن :

- شرط توازي المستويين هو : $\vec{n} // \vec{m}$ ، أ ، $\frac{a_1}{a_2} = \frac{b_1}{b_2} = \frac{c_1}{c_2}$
- شرط تعامد المستويين هو : $\vec{n} \cdot \vec{m} = 0$ ، أ ، $a_1 a_2 + b_1 b_2 + c_1 c_2 = 0$ صفر

طول العمود المرسوم من نقطة على المستوى :

طول العمود المرسوم من النقطة أ (s_1 ، v_1 ، e_1) على المستوي المار بالنقطة ب (s_2 ، v_2 ، e_2) و المتجه \vec{n} = (a ، b ، c) عمودي على المستوي هو ل حيث:

$$L = \frac{|\vec{n} \cdot \vec{OA}|}{\|\vec{n}\|}$$

طول العمود المرسوم من النقطة أ (s_1 ، v_1 ، e_1) على المستوي الذي معادلته:

$$a s + b v + c e = 0 \quad \text{هو ل حيث:}$$

$$L = \frac{|a s_1 + b v_1 + c e_1|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

معادلة المستوى باستخدام الأجزاء المقطوعة من محاور الإحداثيات :

إذا قطع المستوي محاور الإحداثيات في النقط : (s_1 ، 0 ، 0) ، (0 ، v_1 ، 0) ، (0 ، 0 ، e_1) ،

فإن معادلة المستوى تكون على الصورة :

$$1 = \frac{s}{s_1} + \frac{v}{v_1} + \frac{e}{e_1}$$